SEST AVAILABLE COPY

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

11-164206

(43)Date of publication of application: 18.06.1999

(51)Int.CI.

H04N 5/335 H01L 27/148 H01L 29/762 H01L 21/339

(21)Application number: 09-330414

(71)Applicant:

FUJI FILM MICRODEVICES CO LTD

FUJI PHOTO FILM CO LTD

(22)Date of filing:

01.12.1997

(72)Inventor:

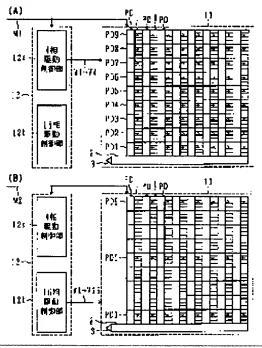
TOMA TETSUO

(54) SOLID-STATE IMAGE PICKUP ELEMENT AND CHARGE TRANSFER METHOD

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To transfer charges at a high speed in a vertical direction in the case of conducting full pixel reading or interleave pixel reading.

SOLUTION: The solid-state image pickup element has plural photoelectric conversion means PD that converts a received light into charge, plural packets that receive charges from plural photoelectric conversion means, a transfer means 1 that transfers the charges in the packets, a gate means that reads the charges from each of plural photoelectric conversion means to the transfer means and a drive means 12 that drives the transfer means with a different drive phase depending on a 1st or a 2nd mode to transfer the charges.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

06.10.2000

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

15.04.2003

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

THIS PAGE BLANK (USPTO)

(19)日本国特殊才(J.P)

21/330

(2) 公開特許公報(4)

(11)得新祖國公園等

特闘平11-164206

(43)公開日 平底11年(1939) 6月19日

r T **美利亚**号 (51) Int.CL* 6/385 H 0.4 N HOÁÑ 5/335 HO11 27/14 HOIL 27/148 ... 301B 29/10 29/782

●支援式 美術家 留意法の配は OL (会 10 元)

(21) 出事参导:

福平9-330414

(28) 田間日.....

平成9年(1997)12月1日

(71) 出版人 391051583

食土ブイルムマイクロデバイス株式会社 含油果果川港大和町松雲平1丁自古港地。

(71) HSELL 000005201

省土写真フイルム株式会社 神武川県南足橋市中田30年頃

(72)免疫者

宫城底到100大和可投资平17目8各线 客生フィルムマイクロデバイス検式会社内

(74)代達人 非強止 高龍 敬四郎 (941名)

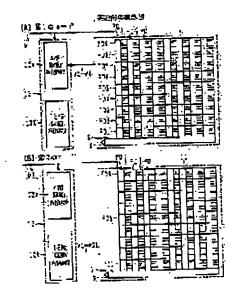
国体制全部于及**订配货车**至方法 (G4) (発明の名称)

(57) [要约]

【課題】 全画条読み出し又は聞引き読み出しのいずれ を行った際にも高速に電流を垂直方向に転送することが できる国体操権会学又は电話転進力法を提供することを 課題とする。

「解決手段」 受光した光を電荷に変換する複数の光電 変換手名・(PD)。と、複数の光電変換手段から電話を受 ・ける複数のパケットを有し、設パケット内の電荷を転送。 することができる結送手段(1)と、複数の光電型換手 度の音々から現在を技法手段に読み出すゲート手段と、 第17又は第2のモードに応じて異なる距前相談で記述チ

・島を駆動して電荷を転送する駆動手段(12)とを哲す



NO.970

【特許詩彙の範囲】

【請求項 1】 受光した光を色荷に変換する複数の光電変換を含と、

5:02PM

が記憶数の光色変換手数から転荷を受ける複数のパケットを有し、酸パケット内の電荷を配送することができる

が記録数の光電変換手&の各々から電荷を前記転送手段 に読み出すゲート手段と、

第1又は第2のモードに応じて思なる動物相数で対記録送手段を駆動して電荷を転送する駆動手段とを有する固体協復案子。

【請求項2】前記ゲート手段は、男1のモードで請み出す光電変換手段の数よりも、第2のモードで読み出す光電変換手段の数の方が少ない請求項、1記載の國床経復集

[請求項3] 対記駆動手段は、第1のモードで駆動する 信数よりも第2のモードで駆動する相致の方が多し研究 項2記載の固体整理条子。

[請求項4] 前記録送手段は、1つの光電変換手段当たりM個の电極を有し、

前記ゲート手段は、第2のモードにおいて隊接するN個の光電変換手段当だり1個の光電変換手段から電視を読

付記駆動手段は、第2のモードにおいてM×2n (nは1以上がつ1022 N以下) 相解動する語彙項さ記載の 関体操像素子。

【詩本項 5】 前記ゲート学及は、第1のモードにおいて 全ての光色変換手段から電荷を読み出し

前記駆動手段は、第1のモードにおいてNHH駆動する詩 栄収4記載の国体強値架子。

【語求項 5】 前記記動手及は、第1のモードで4倍認動 し、第2のモードで16相転動する請求項4又は5記数 の国体場企業子。

【訪求項7】(a)、複数の光電変換手段の多々から思荷 を記述手段に読み出す工程と、

(b) 第1又は第2のモードに応じて異なる証例相象で ・ 年達手段を駆動して相信を転送する工程とを含む報信報 ・ 送方法・

【語志項目】前記工程(の)は、第1のモードで読み出す光で変換手段の数よりも、第2のモードで読み出す光・電気換手段の数の方が少ない詩求項7記数の電荷伝送方

(請求項9) 神記工程(b) は、第1のモードで駆動する相致の方が多い語る相致の記載の電荷転送方法。

【請求項10】前記転送手段は、1つの光電変換手段送 たりM個の電値を有し、

対記工程(a)は、第2のモードにおいて隣接するN個の光電変換手段当たり1個の光電変換手段から電荷を新か出し、

対記工程(b)は、第2のモードにおいてM×2n(n は1以上がつ Io22N以下)相距動する請求項9記載 の電荷転送方法。

【請求項11】前記工程(a)は、第1のモードにおいて全ての光電変換手象から電荷を読み出し、

対記工程(b)は、第1のモードにおいてM相駆動する 胡求項10記載の色書転送方法。

【請求項12】前記工程(B)は、第1のモードで4相 証動し、第2のモードで15相転動する証求項10又は 11記載の電荷転送方法。

(発明の詳細な説明)

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、面像信号処理技術 に関し、特に固体操像素子により操像される面像信号を、 処理する技術に関する。

[00.02]

【従来の技術】図2(A)、(B)は、従来技術による 国体級像素子を示す。国体操像素子は、例えば15.30 ×10.24 画素からなる高層像度の画像を操像すること ができる。図2(A)は第1のモードにおける図体操像 素子の制御方法を示し、図2(B)は第2のモードにおける図体操像 ける国体操像事子の制御方法を添す。

[0003] 図2(A) において、第1のモードは、全 画素読み出しのモードであり、例えば1530×102 4画素の全てを読み出す。第1のモードは、例えば、ブ リンタに高精細な画像を印刷する際に用いられる。

100.04) 国係場像会子は、フォトダイオードPDと単面を運路1と水平を通路2とアンフ含を有する。フォトダイオードPDは、実際には、画像を構成する画宗教、だけ2次元に配列される。例えば、水平方向に153.0、個、食道方向に1024個である。図2(A)には、簡単化のため、9個のフォトダイオードPD1~PD9の個やを又は全てをフォトダイオードPD1~PD9の個やを又は全てをフォトダイオードPD1~PD9の個やを又は全てをフォトダイオード

【0005】固体操像電子は、上記の2次元に配列される複数のフェトダイオードPO、及び複数列の垂直研選: 备)を有する。1つのフォトダイオードPOは、2次元 画像を検討する1つの画書に相当し、受光した光を電荷 に依頼する。

COCO 6 1 第1のモードでは、全てのフォトダイオードPD 1~PD 9から右端の垂直転送路 1 に飛症を設み出す。垂直転送路 1 は、1つのフォトダイオードPD 当たりに4 電信を有する。その4 電径には、銃送パルスV1~V4が供給される。垂直転送路 1 は、転送パルスV1~V4により4 相駆動され、電荷を垂直方向に転送する。

に00.071 単直転送路1上の電荷は重直下方向に転送され、水平転送路2は、電荷を水平左方向に転送する。アンフでは、水平転送路1に

より転送された極待を専幅して、外部に出力する。 【0008】図2(8)において、気2のモードは、間 引き読み出しのモードであり、例えば1530×102 4回奔の画像を聞引いて1530×256画条の画像を 読み出す。つまり、重直方向について、4回表毎に3画 表を聞引いて、1024画条中の256画象を読み出

【0009】第2のモードは、例えば、画用を合わせる だのにカメラに搭越された小型液晶表示器に画像を表示 する際、又はオートフォーカス(白効焦点)を行うたの に画像を読み出す際に用(15九、1フィールド画像を達 く(1/50秒~1/30秒)読み出すことが要求される

[0010] 第2のモードでは、重直方向に4面素等のフォトダイオードP01、P05、P09から右端の重直配送路1に電荷を読み出す。重直配送路1の4電優には、第1のモードと同様、転送パルスV1~V4が供給される。重直配送路1は、銃送パルスV1~V4により4個配動され、重直方向において4面素をE1個素請み出された電荷を重直方向に配送する。水平配送路2は、重直配送路1から受けた電荷を水平左方向に起送する。アンプ3は、水平配送路1により配送された電荷を増加して、外部に出力する。

【DO 1 1】上記のように、固体機像素子は、第1のモードと第2のモードを有する。第1及び第2のモードのいずれにおいても、垂直軽差路1は、4電極4把駆動される。次に、4電極4相駆動の転送方法を示す。

【0012】図では、上記の転送バルスV1~V4のタイミングデャートである。ある転送バルスV他の転送バルスの重なり映画を単位時間として、・機器に時間を表示

10013] 図4ば、上記の時間1を原徳にとったときの登査症送路のボデンシャル選移回である。配軸は図3の時間1を示し、機能は垂直転送路上の垂直位置を示す。例えば8つのフォトダイオードPD1ーPD8は、単面方向に配列され1つの重直転送路に接接される。季道能送路上には、1つのフォトダイオードPD紙に4個の運転が設けられる。その3速極には、転送パルスV1ーン4が供給される。ボデンシャルの低いところに、電荷が破接される。ボデンシャルの透影に近し、電気が重直転送路上で転送される様子がわかる。

「00・14」時間キョロにおいて、電荷らは、フォトダイオードPDSに隣接する垂直転送路上に位置する。時間の経過を共に、電荷5は、垂直方向(図の左方向)に発送される。時間キョ32において、電荷5は、フォトダイオードPD1に隣接する垂直転送路上に位置する。つまり、フォトダイオードPD1に隣接する位置に、電荷5至転送であために要する時間は327イクルである。【00・15】

【発明が解決しようとする理題】図4に示すように、虫 直転送路上には、1つのフォトダイオードドロ当たりに 1つの色質奇磁板域(パケット)が形成される。第1の モード(全面素読み出しモード)では、重直転送路は効 "空的に電荷を翻送することできる。

【0015】しかし、第2のモード(間引き読み出しモード)では、例えば4画表毎に3面まを間引くので、型面転送路上の4パケット毎に3パケットは無駄なパケットである。第2のモードにおいては、重面能送路上の上記の電荷転送は効定的とはいえない。

[0017] 本発明の目的は、全画表談外出し又は間別 き読み出しのいずれを行った場にも高速に電荷を垂直方 向に転送することができる固体路後架子又は電荷転送オ 法を担供することである。

[00.19]

【課題を検決するための手段】本疑明の一般点によれば、受光した米を香港に変換する複数の光電変換手段と、前記複数の光電変換手段から電荷を受ける複数のパケットを存し、該バケット内の電荷を転送することができる転送手段と、前記複数の光電変換手足のみぞから電荷を削記転送手段にゴル出すケート手段と、第1又は第2のモードにかじて異なる駆動用数で前記転送手段を駆動して電荷を転送する駆動手段とを着する固体操像会子が提供される。

「0019] 例えば、第10モードは全画表読み出しモードであり、第2のモードは問引き読み出しモードである。 駆動手窓は、第1のモードでは転送手段を例えば4相配動し、第2のモードでは転送手段を例えば16相配動することができる。 国体操像表子は、そのモードに通じた駆動相致で転送手段を駆動することができる。

「DO 20」本発明の他の程点によれば、(e) 複数の 光電変換手段のき々から電荷を転送手段に設め出す工程 と、(b) 第1又は第2のモードになりて異なら野助相 数で転送手段を駆動して電荷を転送する工程とを含む電 電転送が宏か現代される。

:000213

【発明の実施の形態】図1(A)、(B)は、本発明の 実施例による国際組織素子の概念図を示す。関係組織素 子は、例えば1530×1024画類からなる高額復度 の画像を撮像することができる。図1(A)は第1のモ ードにおける国際組織素子の制御方法を示し、図1

(B) は第2のモードにおける国体・経療素子の無物・方法・ を示す。

(10022) 図1(A) において、第1のモードは、全 画素液み出しのモードであり、例えば1530×102 4画表の全てを読み出す。第1のモードは、例えば、ブ リンタに高精神な画像を印刷する際に用いられる。

[00년3] 固体組役率手は、電荷結合典子 (CCD): チップ11と重直圧延制御的12を存する。 第1のモー ドでは、第1のモード合号M1がCCDチップ11及び

NO.970

重直転送制御部12に供給される。

OCT.12.2005

[DO24] CCDチップ1 1は、フォトダイオードゥ Dと重直転送路 1 と水平転送路 2 とアンブ 3 を着する。 華電転送料御夢12は、4個駆動制御部12。と16相 野動制御部126を有する。

【OO25】フォトダイオードPDは、実際には、画像 を閉成する面典数(1530×1024)だけ2次元に 記列されるが、図1 (A) には、筋砕化のため、9個の フォトダイオードPO1~PO9が1つの別を得成する といった。

[0025] 固体操作等于は、上記の2大元配列の複数 のフォトダイオードPD、及び複数列の垂直転送路1を 有する。1.つのフォトダイオード PDは、2次元画像を 。 後戌まる1つの画会に相当し、受光した光を事材に変換 する。

【の027】 C.Cロチップ1 1に第1 のモード信号M.1 "が供給されると、全てのフォトダイオードPIDIT~PD" らから右側の重直転送路1に乗荷を訴水出す。重直転送 : 68.1 は、1 つのフォトダイオードP D当たりに4電径巻 有する。

【10028】型直転送制御部12に第1のモード信号M すが供給されると、4相駆動制御部128が選択され る。4個時期初部120は、上記の4番径に反送バル スマ1~マ4を供給する。垂直転送路1は、転進バルス Vョ〜V4により4相転動され、電荷を重直方向に転送 する。

[JOD 29] 垂直記述路 1上の電荷は垂直下方向に転送 され、水平転送路2に移される。水平転送路2は、電荷 を水平左方向に転送する。アンブ3は、水平転送路1に はり在送された電奇を増備して、外部に出力する。

【0030】 図1 (B) において、第2のモードは、間 引き読み出しのモードであり、例えば1530×102 4画典の画像を聞引いて1530×256画素の画像を 、読み出す。つまり、垂直方向について、4萬条毎に3画 条を問引いて、1024両漢中の256画者を摂み出 す。なお、金団方向だけでなく、水平方向も間引くよう たしてもよい。

[ロロさ1] 第2のモードは、例えば、画角を合わせる た。のにカメラは搭載された小型液晶表示器に画像を表示 する際、又はオートフォーカス(自動焦点)を行うため、 に面像を読み出す際に用いられる。

【0032】第2のモードでは、第2のモード信号M2 が CCDチップ 1 1及び重直転送刷御部 1 2 に供給され

【ロロ3日】 CCDチップ1 1に第2のモード信号M.2 が供給きれると、重広方向に4画楽毎のフォトダイオー ドPD1、PDS、PDタから右側の垂直接送路1に電。 ・ 御が読み出される。 垂直転送路 1 は、 1・つのフォトダイ オードPD当たりに4両位を有し、4つのフォドダイオ ─ ドP D当たりに16型程を有する。

【0034】 重直転逐制御部12に第2のモード信号M 2が供給されると、16個駆動制御部126が選択され る。16相駆動刺御部126は、上記の16毛径に輸送 パルスV1~V16を供給する、垂直銃送路1は、転送 パルスV1~V16により16相製動され、間引き読み 出しされた電荷を垂直方向に転送する。垂直転送路りを 1 6相聖動することにより、4相野動する場合に比べ、 間引き款入出しされた極荷を効果的にかつ高速に転送す ることできる。その理由は、後に図8のタイミングチャ ートを多照しながら説明する。

[00.35] 重直經送路1上的電荷は垂直下方向に経送 され、水平転送路2に移される。水平転送路2は、蚕材 を水平左方向に転送する。アンブ3は、水平転送路1に より転送された電流を増殖して、外部に出力する。

[0036] 上記のように、垂直転送路1は、第1のモ ードでは4個額動され、第2のモードでは16個額動き れる。モードに応じて、垂直転送路1の船が相談を変え ることにより、谷モードに適した単直転送を行うことが できる。つまり、第1及び第2のモードの両者におい て、効率的かつ名述な考問の垂直転送を行うことができ

10037.] 第2のモードは、間引き読み出しを行うモ ードであり、ノンインタレース方式にもインダレース方 **式にも运用することができる。次に、インタレース方式** の場合を説明する。

【GO.38】 図5 (A) 、 (B) は、インタレース方式 の画像を第2のモードを用いて読み出す例を示す。イン タレース方式は、 AフィールドとBフィールドとの2つ のフィール FIこより1フレームを構成する。 図5(A) は、ベフィールドを設み出す際の固体機像素子を示し 図5 (B) は、Bフィールドを読み出す際の箇体換像素 子を示す。

[.00.39] 固体機像素子上の1530×10.24面無 の画像を聞引いて1530×512画表の画像を読み出 す。 型直方向について 4 画素毎に3 画素を限ういて、 1 0.2.4 画衆を1.フィールド当たり2.5.6 画素。(1フレー 公当たり512画素)とする。 公お、 垂直穴向だけでな く、水平方向も間引くようにしてもよい。間引かれた画 像は、NTSCフォーマットに埋葬しているので、その 画像を選挙のモニタに表示させることできる。

【0040】 図5 (A) において、Aフィールドを読み 出す喋には、垂直方向に 4面素色のフォトダイオードP D1, PD5, PD9から右腱の垂直転送路1に電荷を 読み出す。つまり、垂直方向において4画祭毎に1画素 を読み出す。...重直転送路1は、第2のモード信号を受け で 1.6 棚壁動され、垂直方向に関引き設み出しされた者 故を垂直方向に転送する。水平転送路をは、垂直転送路 1から受けた風荷を水平左方向に転送する。 アツブ3 は、水平転送路1により転送された毛荷を増幅して、外 部に出力する。

【0041】図5 (B) において、Bフィールドを読み 出す際には、Aフィールド(図5(A))に此べて垂直 方向に2面表すらし、重直方向に4面柔器のフォトダイ オードPD3,PD7から右隣の童直赶逃路1に電荷を 「試入出す。つまり、垂直方向において 4画衆国に1画条 を汲み出す。 垂直転送路 1 は、第2のモード信号を受け て16相転動され、電荷を垂直方向に転送する。水平匠 一送路をは、金面転送路1から受けた西荷を水平左方向に 転進する。 アンプ3は、水平転送路2により転送された 母音を増幅して、外部に出力する。

でロログマン大に、Aフィールドを読み出す場合を例 に、国务場像会子の具体的動作を示す。 ます、先に図 6 を参照しなから第2のモードにおける制御方法を配明 し、その後に図りを参照しながら第1のモードにおける 利金方法を説明する。

[のの43] 図6は、第2のモードにおける国体管健奏 子の構成を示す。固体拠度素子は、上記のようにCCD チップ11と重直転送制御部12巻存する。 CCBチッ · ブ11は、2次元配列されたフォドダイオード PC、復 ・数別の垂直転送路 1、水平転送路 2.及びアンプラを有す

【〇〇44】型直転送刺御部18は、第2のモード信号 冷受けると、図7 に示す 1.5 相駆動パルスジェーV 1 6 。を生成し、スイッチャタを制御する。 図7は、機動に時 間々をとった旺遠パルスV1~V16のタイミングチャ テトである。 垂直結2列節部12は、バルスVラ~V1 きのスイッチ13を閉じて、16個パルスV1~V16 をCCDチップ11に供給する。

/ [0045] 単直転送路1は、1つのフォトタイオート 。PDMだり4を極を有し、4つのフォドダイオードPD 当たり15番福を召する。その16種種に転送バルスV 1~V 1.6 が供給される。 垂直転送路 1 は、 転送パルス V 1 - V 1 6により 1 6相駆動され、フォトダイオード "PD1, PD5, PD9から読み出された電荷を垂直方。 向に配送する.

【ひひ46】図8は、時間(を配抽にとったときの垂直 能達器のボテンジャル遷移回である。製油は回さの時間 1.を示し、横軸は垂直転送路上の垂直位置を示す。例え は日つのフォトダイオードアウィペアの8が垂直方向に 配列されて、1つの重直転送時に接続される。重直転送 企上には、1つのフォトダイオードPD毎に4つの電極。 が設けられ、4つのフォトダイオードPD毎に15個の 電極が設けられる。その16電極には、駆動バルスV 1 ~ Vigが供給される。 ホテンシャルの低いところに、 電流が審核される。 ポテンシャルの連絡に従い、電荷が 並直転運動上で転送される概字がわかる。

『ロロ47』的間で当つにおいて、電荷15は、フォト ・ダイオードPD5に隣接する壁頂転送路上に位置する。 、時間の経過と共に、電荷15は、重直方向(図の左方 **台)に転送される。時間 t = 1 5において、電視1 5**

は、フォトダイオードPD1に銭投する魚直転送路上に 位置する。つまり、フォトダイオードP D5に随接する 位置からフォトダイオードPD1に銭援する位置に、 電 覆 15 を転送するために築する時間は 16 サイクルであ

【〇〇48】次に、4電極4組築動(図4)の垂直転込 時間と16種揺16相紀的(図8)の垂道旺送時間を比 放する。以下の2つの理由により、16電極16相駆動 は、4個個4個駆動に比べ、本連に使荷を垂直方向に経 逆することができる。

[10049] まず、第1の理由を説明する。4電後4個 駆動の退合は、上記で図4を参照しなから試明したよう に、フォトダイオードPD5に隣接する包含からフォト ---ダイオードPO1に隣接する位置に、電荷5を転送する ために悪する時間はさセサイクルである。

[0050] 16電後1.6相駆動の場合は、図8に示す ように、フォトタイオードPO5に隣接する位置からブ オトダイオードPD1に既接する位置に、 亜材15を蛇 進するために要する時間は18サイクルである。

【0051】 116 亜種 1.6相駆動は、4 電極4相駆動に 比べ、重直転送時間をイノ2(コ16サイクルノ32サ イクル)にすることができる。つまり、本実施例(図 6) によれば、従来技術(図2(8))に比べ、垂直発 送達度を2倍にすることができる。

【0052】次に、第2の理由を説明する。16電極1 6相距動は、4電極4相駆動に比べ、垂直転送路を駆動 するドライバの1個当たりの電極数を1/4にすること がでぎる。 すなわち、 4電産4相駆動の場合は、図2 (日) に示すように 効えばパルスV1は4個のフォト ダイオードPD当たり4個の電径に供給される。それに 対し、16年後16祖駆動の場合は、図らに示すよう に、例えばパルスV.1 は4個のフォトダイオードP.D当 たり1個の電径に供給される。

【0053】16番経16相駆動は、1つのパルスを決 ・拾する電極数が1/4になるので、ドライバの負荷が1 ノ4になる。 連直転送路にパルスV1一V16を印如す る:ことは、 C R回路にバルスV・1'〜V: 1 5を印加するこ とと毎価である。上記のように、単極致か1/4になれ は、垂直転送パルスのCR時定数は 1 / 4になる。 つま り、本実施別(図6)によれば、従来技術(図2 .(B)) に比べ、単直転送速度を4倍にすることができ

『00.54』本実施別は、上記の第1の理由により垂直 **転送速度を2倍することができ、上記の第2の現由によ** り全国に達速度を4倍にすることができる。本実施例 は、合計して垂直記透速度を8倍にすることができる。 [OO.55] また、本実施例は、垂直転送路上の1パケ ットの容全を大きくすることができる。従来技術によれ ば、図4に示すように、1パケットの容量は2つの電極 の面接に相当する。本実施例によれば、図りに示すよう

に、1パケットの含金は14個の理像の面板に担当する。つまり、本実施別によるパケットは、従来技術に比べ、1個(=14/2)の容量を有する。本案施例によれば、金直転連議の転送音量を大きくすることができる。

【0056】また、本実施例は、いわゆるスミアによる 発音を防止することができる。スミアは、例えばストロ 水光がガラス窓に反射し、かなり強い光が発面を過路に 温れて入り、最直転送路に电荷が発生する現象である。 このスミア電荷は、不必要な電荷である。

(00 5 7) フォトダイオードから読み出される電音を画楽を荷とすると、垂直転送路上では、画楽を荷とスミアを荷が退さる。垂直転送パケット内の電音は、転送回数を重れる毎にスミアを荷が果まされていく、垂直転送路に強い火が入射し大金のスミアを含か死生すると、パケットから電荷があかれ、正確は画像信号を読み出すことができない場合がある。

【0058】 本実施例によれば、単直転送パケットの名。 食を大きくすることできるので、スミアが発生した場合 にも、パケットから電荷があふれることがなく、スミア による画像分化を防止することができる。

【0059】以上で第2のモードの説明を終了する。次に、第1のモードを説明する。固体操像素子は、垂直紅送刺物部12における刺激力法を工夫することにより、第1のモード(4個種的)と第2のモード(16個類的)を切り換えることができる。

【0060】図9は、第1のモードにおける個体操像者子の構成を示す。重直転送納知問12は、第1のモード信号を受けると、図3に示す4組パルズV1~V4を生成し、スイッチ・3を関き、パルスV1~V15のうち、4組パルスV1~V4のみをCCDチップ・1に供給する。(0061】例えば、フォトダイオードPD1には4番板VE1~VE4、フォトダイオードPD3には4番板VE5~VE9、フォトダイオードPD4には4番板VE5~VE9、フォトダイオードPD4には4番板VE5~VE9、フォトダイオードPD4には4番板VE5~VE9、フォトダイオードPD4には4番板VE1~VE120が関けられているとする。

【ロの52】スポッチ13は、電極VE1とVE5とVIE9とVE13を接続し、ぞれらにバルスV1を供給する。また、電極VE2とVE5とVE112とVE14を接続し、それらにバルスV2を供給する。また、電極VE3とVE7とVE11とVE13を接続し、ぞれらにバルスV3を供給する。まらに、電極VE4とVE8とVE12とVE15を接続し、それらにバルスV4を使給する。

【0063】上記のスイッチ13の接接により、図4に 示す4相駆動と同じ動作で免点配送路1を駆動すること ができる。第1のモードでは、全てのフォトダイオード PDから使荷を調み出し、垂直転送路1を4相駆動して 電荷を転送する。 【0064】 東直転送料物部12は、第1のモード信号M1又は第2のモード信号M2のいずれを受け取るかにより、料本方法が異なる。重直転送料物部12は、第1のモードのときには重直転送路1を4根野助し、第2のモードのときには重直転送路1を16根野する。

【0055】国体総像素子は、モードに応じて、垂直転送路1の駆動自数を変えることができる。第1のモード(全面無限水出しモード)では、垂直転送路内のバケットの使用率が高いので、少ない相数(例えば4個)で垂直転送路を駆動する。第2のモード(間引き読み出しモード)では、垂直転送路内のバケットの使用率が使いので、多い相数(例えば16相)で垂直転送路を駆動する。

E00661、固体操像会子は、モードに応じて、・金面転送路を効率的に駆動し、そのモードに適した垂道転送を行うことができる。 存に、 第2のモードでは、第1のモードに比べ、高速に使荷を垂直が向に 転送することができ、 また1パケット内の転送音量を多くすることができる。

[0067] なお、第2のモードでは、乗車転送路を1 5相で騒動する場合を説明したが、8相で駆動してもよい。ただし、相数が多い方が高速に強荷を転送することができる。

[0068] 別えば、1つのフォトダイオードPD当たりM個の電極が重直転送際に設けられているとする。第1のモードでは、M電優M網配動することができる。第2のモードでは、垂直方向に並ぶN個のフォトダイオードPD当たり1個のフォトダイオードPDから電荷を誘み出す場合には、M×2n 電極M×2n 相應動することができる。ただし、nは1以上がつ16を2 N以下であ

COD 69]以上実施例に沿って金完明を説明したが、 本完明はこれらに刺腺されるものではない。例えば、 理 もの変更、改良、組み合わせ等が可能なことは当後者に 自明であろう。

[0070]

(発明の効果) 以上説明したように、本発明によれば、例えば、第1のモードが全画楽読み出しモードであるときには既遂予念を4相配動し、祭どのモードが問いき読み出しモードであるときには既逆予念を16相触動することができる。固体強強素子は、第1及び第2のモードのいずれにおいても、効率的かつ高速に電荷を転送することができる。また、駆動相数を多くすれば、既逆容量を大きくすることができる。

【図面の簡単な説明】 【図1】図1(A)は本実明の実施例による第1のモードの固体経復条子を示す概念回であり、図1(B)は本 発明の実施例による第2のモードの固体経復条子を示す 概念回である。

【図2】図2(A)は往来技術による第1のモードの国

体処像素子を示す平面図であり、図2(B)は従来技術による第2のモードの図体機像会子を示す平面図である。

【図3】 4 電径 4 相略物を行うための騒動パルスのタイミングチャートである。

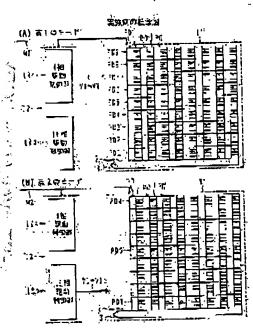
【図4】 4電優 4相駆動のボテンシャル返移圏である。 【図5】 インタレース調み出しを示す。図5(A)はAフィールドを読み出す限の園は塩食素子を示す干面圏であり、図5(8)はBフィールドを読み出す限の国体場像柔子を示す平面図である。

で図らり本実施例による第2のモードの国体機像素子を 示す平面図である。

【図7】 1 6 極極 1 6 相聴動を行うための魅動 パルスの タボミングチャートである。

【図8】 1 6 電径 1 5 相応動のボテンシャル選移図である。

[図 1]



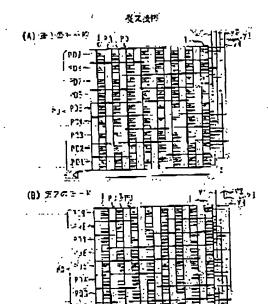
【図9】 本実施例による第1のモードの固体経像素子を 示す平面図である。 【符号の証明】 1 型面転送路 2 水千転送路 3 アンプ 5 電荷

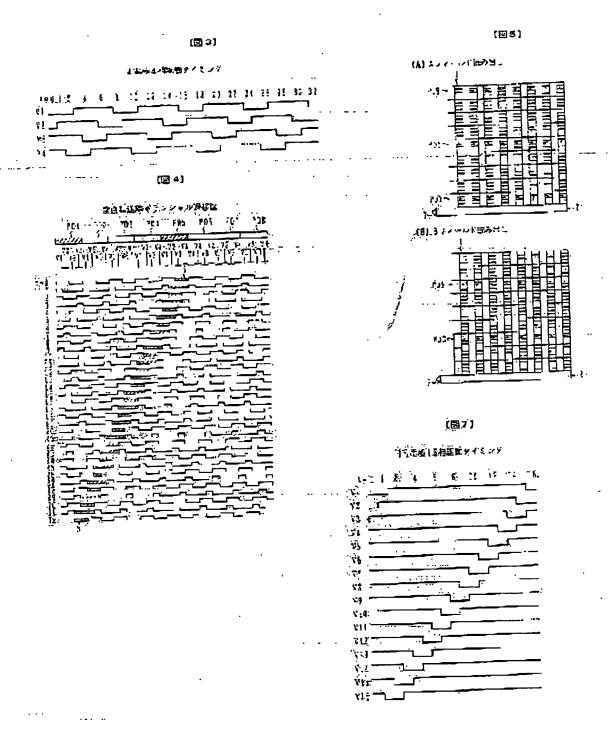
12e 4情駆動制御部 12b 16時配動制御部 13 スイッチ 15 通荷 PD フォトダイオード

M1 第1のモード信号 M2 第2のモード信号

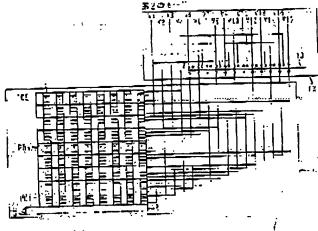
<u>.</u> ۵ ــــ

(国2)

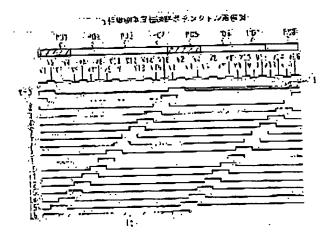




(図e)



ធ្នេ ខ្យ



10-9

